

METHOD FOR PROCESSING IMAGE,
RECORDING MEDIUM STORING IMAGE PROCESSING PROGRAM
AND
IMAGE PROCESSING APPARATUS

INCORPORATION BY REFERENCE

The disclosures of the following applications are incorporated herein by reference:

Japanese Patent Application No. 11-167214 filed June 14, 1999.

Japanese Patent Application No. 2000-154771 filed May 25, 2000.

BACKGROUND OF THE INVENTION

1. Field of the Invention

本発明は、デジタルスチルカメラ等の撮像素子で撮像される画像データに対してローパスフィルタリング処理を行う画像処理方法に関する。また、本発明は、その画像処理方法をコンピュータ上で実現するための画像処理プログラムを記録した記録媒体および画像処理プログラムを伝送ラインを介して伝送するデータ信号に関する。さらに、本発明は、その画像処理方法を実行する画像処理装置および電子カメラに関する。

2. Description of the Related Art

従来、画像データのノイズを除去する目的から、画像データにローパスフィルタリング処理を施すことが良く知られている。しかしながら、通常の等方的なフィルタリング処理、すなわち画面全体を画一的にフィルタリング処理する場合は、上記の効果は得られるものの、画像データが本来備えている微細構造が失われてしまう。

SUMMARY OF THE INVENTION

本発明の目的は、画像の微細構造を失わないように、画像データにローパスフ

イルタリング処理を施す画像処理技術を提供することである。

また本発明の他の目的は、従来除去が困難であったジャギー（傾斜エッジなどに発生するギザギザ）を的確に除去することが可能な画像処理技術を提供することである。

本発明は、画像データに対してローパスフィルタリングを施す画像処理方法に適用され、ローパスフィルタリング処理の対象画素を含む局所領域に関して、少なくとも4つの方向における画素の類似性を判定する類似性判定手順と、類似性判定手順の判定結果に基づいて類似性の強い方向の重み比率を増やしたうえで、対象画素の画素値に、対象画素の周辺の画素の画素値を加重平均する方向依存性ローパスフィルタリング手順とを備え、これにより、上記目的を達成する。

上記の画像処理方法では、まず、対象画素を含む局所領域において、少なくとも4つの方向（例えば、『縦』『横』『斜め上』『斜め下』）に画素ラインを設定する。これらの画素ラインごとに、画素間の特徴差（レベル差、色相差、彩度差など）などを検出して、各方向の画素類似性を判定する。次に、この画素類似性の強い方向の重み比率を増やしたうえで、対象画素の画素値に周辺画素の画素値を加重平均する。

したがって、画素類似性の低い方向については、小さな重み比率（ゼロも含む）で加重平均がなされるため、対象画素の画像構造をさほど損なうことがない。また、画素類似性の強い方向については、大きな重み比率で加重平均がなされるため、対象画素の微小な起伏（ノイズなど）を効果的に抑制することができる。

上記類似性判定手順においては、下記(1)(2)のいずれか一方の特徴差または両方の特徴差を用いて類似性の判定を行うのが好ましい。

- (1) 対象画素を通る所定方向のライン上に位置する複数の画素間の特徴差
- (2) 対象画素の近くを通る所定方向のライン上に位置する複数の画素間の特徴差

以下、場合に分けて説明を行う。

◎上記（１）の特徴差のみを使用して類似性判定を行う場合

上記（１）の特徴差が小さければ、対象画素と周辺画素との類似性（以下『中心ライン上の類似性』という）は高いと判定できる。

このような中心ライン上の類似性に基づいて重み比率を決定した場合、対象画素のもつ画像構造（エッジ構造など）を確実に保ちつつ、対象画素の微小な起伏（すなわちノイズ）を強く抑制することができる。

◎上記（２）の特徴差のみを使用して類似性判定を行う場合

通常、目立つジャギーは、傾斜エッジや傾斜ラインの境界線上に発生する。このようにジャギーを発生している画素は、周辺画素との連続性が顕著に途切れている。そのため、周辺との特徴差（上記（１）の特徴差に相当する）が大きく、ジャギー発生画素を中心に周辺との特徴差をとっても画像構造との区別がなかなかつかない。

一方、傾斜方向とは異なる方向へ伸びる隣接ラインは、傾斜エッジや傾斜ラインの境界線と交差したり、ジャギー発生箇所を直にまたぐため、画素の連続性が顕著に途切れてしまう。そのため、傾斜方向以外の隣接ラインでは、画素間の特徴差が大きく発生する。その結果、傾斜方向以外の隣接ラインについては、画素類似性が低いと判定される。

算出した第2の類似度 $t t 2$, $y y 2$, $n u 2$, $n s 2$ に応じて、少なくとも4方向に位置する周辺画素の重み比率を決定し、この重み比率に基づいて、対象画素の画素値に、対象画素の周辺の画素の画素値を加重平均する。

以下、[式1～4]に示される非線形変換の特徴点[A],[B]について説明する。

[A] 代表値 $m 1$ を基準にした相対的な変換である。

代表値 $m 1$ は、対象画素ごとに第1の類似度の平均（ふつうの加算平均、二乗平均、メディアン、あるいはその他の平均法でもよい）をとって決定される。[式1～4]では、 \max 演算の比較第1項の中で、このような代表値 $m 1$ と、第1の類似度 $t t 1$, $y y 1$, $n u 1$, $n s 1$ との差分をとる。この差分は、代表値 $m 1$ を基準にした相対差分である。[式1～4]において、説明をわかりやすくするため $\delta = 0$, $\gamma = 0$ の場合について考える。ある方向の画素間の類似性がその他の方向に比べて突出して高い、すなわち、上記ある方向の第1の類似度は小さく、上記その他の方向の第1の類似度が大きいような場合、代表値 $m 1$ はその中間の値となり、類似性が突出して高い方向の、上記差分により求めた第2の類似度は正となり、その他の方向に関しては上記差分は負の値になるが、0との大小比較により、0が採用されて、第2の類似度は0になる。

したがって、第1の類似度の逆数をとって第2の類似度とするなどの方式とは異なり、所定のしきい値より類似性の低い、画素並び方向に関する第2の類似度を、0にして、その方向の寄与を0とすることが可能となる。

なお、上記説明では、その説明を簡単にするために、 $\delta = 0$, $\gamma = 0$ の場合について述べた。しかしながら、 δ , γ に適当な数値を用いることで、第2の類似度を0にするためのしきい値を変更する自由度を与えて、類似性判定を最適化するアルゴリズムの自由度を増やすこともできる。

[B] すなわち、閾値 $(m 1 + \delta - \gamma)$ を上限値とした、非線形な変換（リミッタ）である。

第1の類似度が閾値 $(m 1 + \delta - \gamma)$ を上回ると、 \max 演算中の比較第1項は γ よりも小さくなる。この場合、[式1～4]の計算結果は、 γ の値に制限される。したがって、明らかに画像構造などに起因すると思われる『閾値以上の第1の類

似度』については、重み比率への反映を γ に制限することが可能となる。

好ましくは、この γ の値をゼロにしておけば、明らかに画像構造と思われる方向（類似性が特に低い方向）の重み比率がゼロとなる。この場合、類似性の低い方向の寄与を排除して、類似性の高い方向だけでローパスフィルタリングすることになるので、画像構造を確実に維持することが可能となる。

また、この γ の値を負の値としておけば、明らかに画像構造と思われる方向については、結果的にハイパスフィルタリング処理（重み比率が負の値）を施すこととなり、その方向の画像コントラストを強調することが可能となる。

上記の[A]、[B]に説明したように、[式1～4]の非線形変換を使用することにより、ローパスフィルタリング処理の重み比率をより適切に決定することが可能となる。

上記画像データがカラー画像データの場合、類似性判定手順は、カラー画像データの2種類以上の色情報に基づいて類似性の判定を行う。したがって、1種類の色情報では差が現れないような色の境界を的確に判断して、方向依存性ローパスフィルタリング処理を適正に実行することが可能となる。すなわち同一輝度の色境界などのように画像構造の判断が困難な箇所を的確に判断することが可能となる。また、同一輝度の色境界などを十分保存しながら、ノイズやジャギーを抑制することが可能となる。

カラー画像データの2種類以上の色情報に基づいて類似性の判定を行う画像処理では、類似性判定手順は、補間処理前のカラー画像データを使用することができる。補間処理後に生じる偽色成分などによって、画像構造の方向性を誤判断するおそれがない。また、G全面補間前の情報で類似性の判定ができるので、処理の規模を小さくすることができる。

また、カラー画像データの2種類以上の色情報に基づいて類似性の判定を行う画像処理では、類似性判定手順は、所定方向の上記第1の類似度を、所定方向における複数の同色画素間および／または複数の異色画素間の特徴差を用いて算出し、算出された上記第1の類似度に応じて類似性の判定を行うことができる。

以下、場合に分けて説明を行う。

◎同色画素間の特徴差のみを使用して第1の類似度を算出する場合

同色画素間の特徴差を取ることで、高彩度な局所領域において画像構造の方向性を正確に判断することができる。

◎異色画素間の特徴差のみを使用して第1の類似度を算出する場合

最近接画素間の特徴差を取ることなどが可能となり、より微細な画像構造の方向性を判断することが可能となる。ただし、高彩度な局所領域では類似性に関して適切な結果を与えない場合があるので、その点に留意することが好ましい。

◎同色画素間および異色画素間の特徴差を使用して第1の類似度を算出する場合

この場合、類似性判定に反映する両特徴差の度合いを適宜に調整することが可能となる。その結果、上記した両方の利点を兼ね合わせて、画像構造の方向性を最適に判断することが可能となる。

異色画素間の特徴差を算出する際、ホワイトバランス処理後のカラー画像データを使用することができる。この場合、ホワイトバランス処理によって、カラー画像データの極端な色の偏りが抑制される。したがって色の偏りが特徴差として現れるおそれが少なく、画像構造の方向性を正確に判断することが可能となる。

異色画素間の特徴差を算出する際、類似性判定手順は、ローパスフィルタリング処理の対象画素について彩度を検出し、検出した彩度に対応して、複数の異色画素の特徴差の寄与率を可変としてもよい。一般に、極端に高彩度な箇所では、異色画素間の特徴差が大きくなるため、これを画像構造の方向性と誤って判断するおそれが高い。そこで、彩度に対応して、異色画素間の特徴差の寄与率を可変すれば、画像構造の方向性をより正確に判断することが可能となる。

画像処理対象の画像データが、色成分が欠落した画素について補間処理が施された画像データである場合、方向依存性ローパスフィルタリング手順では、補間処理が実施された画素のみを対象画素としてローパスフィルタリング処理を施す。

通常、補間処理に起因して偽色やジャギーが発生する場合がある。本発明の画像処理方法は、このような偽色やジャギーを軽減する上で有効な方法である。そこで、補間処理が実施されて偽色やジャギーが発生している可能性のある画素に対して、本発明のローパスフィルタリング処理を重点的にかける。その結果、補間処理に起因する偽色やジャギーを確実に軽減することが可能となる。

一方、非補間画素に対しては、ローパスフィルタリング処理を施さない（また

ルタリング処理など)を省いたり、軽減することが可能となる。

画素密度の一番高い第1色と、空格子を有して画素密度の低い第2色とを少なくとも有するカラー画像データに対する画像処理では、方向依存性ローパスフィルタリング手順では、第1色から重み比率を求め、その重み比率を用いて第2色または色差を加重平均する。第1色は画素密度が一番高いため、第1色から求めた重み比率は、画像の起伏を最も高精度に反映した重み比率となる。このような重み比率を利用して、第2色(または色差)にローパスフィルタリング処理を施すことにより、第2色に対して的確なローパスフィルタリング処理を施すことが可能となる。また、この場合は、第1色のローパスフィルタリング処理時に求めた重み比率を流用することが可能となる。したがって、第2色用に重み比率を新たに算出するなどの手間を省くことが可能となり、画像処理の所要時間を短縮することが可能となる。

上記方向依存性ローパスフィルタリング手順では、少なくとも、類似性の最も低い方向の重み比率を実質的にゼロにすることもできる。

このように、類似性の最も低い方向の重み比率を実質的にゼロとすることにより、その方向の画像構造を確実に維持することが可能となり、ローパスフィルタリング処理による画像の崩れを確実に防ぐことができる。

画像処理対象の画像データが、撮像対象からの反射光をベイヤ配列のカラーフィルタで色分解して生成される場合、類似性判定手順では、色分解されたRGBの画素データから構成された画像データそのもの(原画像データと呼ぶ)、原画像データから生成されたG色の画像データ、または、原画像データから生成された輝度の画像データに対して、類似性を判定する。この場合、ローパスフィルタリング手順では、類似性判定手順で判定された類似性に基づいて、原画像データから生成されたG色の画像データ、原画像データから生成されたR色の画像データ、原画像データから生成されたB色の画像データ、原画像データから生成された輝度の画像データ、または、原画像データから生成されたRGB各色間の色差の画像データに対して、ローパスフィルタリングを行う。

本発明は、画像データに対して少なくともローパスフィルタリングを行う画像処理装置および電子カメラにも適用できる。この画像処理装置および電子カメラ

はそれぞれ、ローパスフィルタリング処理の対象画素を含む局所領域に関して、少なくとも4つの方向における画素の類似性を判定する類似性判定手段と、類似性判定手段の判定結果に基づいて類似性の強い方向の重み比率を増やしたうえで、対象画素の画素値に、対象画素の周辺の画素の画素値を加重平均する方向依存性ローパスフィルタリング手段とを備える。

本発明は、画像データに対して少なくともローパスフィルタリングを行う画像処理用プログラムを記録する記録媒体にも適用できる。また、この画像処理用プログラムを伝送ラインを介して伝送するデータ信号にも本発明は適用できる。本発明の記録媒体として、電子カメラなどの携帯型情報装置に脱着可能な記録媒体（例えばメモリカードなど）を使用することもできる。この場合、携帯型情報装置は、装着された記録媒体から画像処理プログラムを読み出して実行する。

BRIEF DESCRIPTION OF DRAWINGS

図1は、第1の実施形態における画像処理プログラムを示す図である。

図2は、第1の類似度の計算を説明するための図である。

図3は、ディスプレイ上の中間調画像の写真である。

図4は、電子カメラ11の構成ブロック図である。

図5は、第2の実施形態における画像処理プログラムを示す流れ図である。

図6は、画像処理プログラムの動作手順を説明するための図である。

図7は、電子カメラの画像処理動作を説明する流れ図である。

図8は、電子カメラの画像処理動作を説明する流れ図である。

DESCRIPTION OF THE PREFERRED EMBODIMENT(S)

以下、図面を用いて、発明の実施形態について説明する。

《第1の実施形態》

第1の実施形態による画像処理方法は、コンピュータ上において、画像処理プログラムを実行して行われる。この画像処理プログラムをCD-ROMなどの記録媒体に記録した場合は、コンピュータにセットされた記録媒体からコンピュータ内のハードディスク上に画像処理プログラムを展開して使用する。あるいは、

[illegible][illegible][illegible][illegible][illegible][illegible][illegible][illegible][illegible][illegible][illegible][illegible][illegible][illegible]

[illegible]

$$+ k \times n s (F G [i-1, j-1] + F G [i+1, j+1])) \} / (1 + k \times 2)$$

・・・[式 19]

ただし、 k はローパスフィルタリング処理の強さを調整する定数値であり、例えば、 $k = 1/2$ である。

コンピュータは、このローパスフィルタリング処理後の対象画素 $G[i, j]$ を、メモリ上に設けられるローパスフィルタリング処理結果の記憶領域に記録する(ステップ S8)。ここで、コンピュータは、全画素についてローパスフィルタリング処理が完了したか否かを判断する(ステップ S9)。ローパスフィルタリング処理が完了していない場合(ステップ S9 の NO 側)、コンピュータは、新たな対象画素を画像データの中から選んだ後(ステップ S10)、上述したステップ S2 に動作を戻す。一方、ローパスフィルタリング処理が全画素について完了した場合(ステップ S9 の YES 側)、コンピュータは、ローパスフィルタリング処理後の画像データを、所定形式の画像ファイルに変換するなどした後、動作を終了する。

以上説明した第 1 の実施形態による画像処理の利点について図 3A—3E を参照して説明する。図 3A—3E は、ディスプレイ上の中間調画像の写真である。

図 3A は、ローパスフィルタリング処理前の元画像データである。なお、図中には、画像の微細構造、ジャギー A、B の発生箇所を白点線で囲って示す。

図 3B は、方向依存性のないローパスフィルタリング処理を施した画像データである。なお、このローパスフィルタリング処理は、対象画素の重み係数を $1/2$ 、周辺 8 画素の重み係数を均等に $1/16$ とした局所平均演算処理である。この場合、画像全体のノイズは低減する。しかしながら、画像の鮮明度も落ち、画像の微細構造はかなり失われる。また、ジャギー A、B は依然として残存し、傾斜ライン上のギザギザが目立つ。

図 3C は、第 1 の類似度の計算式[式 5～8]において、比例定数を $a = 1$ 、 $b = c = 0$ として、本実施形態のローパスフィルタリング処理を施した画像データである。この場合のローパスフィルタリング処理は、図 2A—2D に示されるように、対象画素を通る中心ライン L_c 上の画素間レベル差を主として、第 1 の類似度を算出したケースである。このようなローパスフィルタリング処理により、

画像全体のノイズは低減する。また、画像の鮮明度の低下は見られず、画像の微細構造もよく保持される。さらに、ジャギーBには一応の改善が見られる。しかしながら、ジャギーAについては依然として残存し、傾斜ライン上のギザギザが目立っている。

図3Dは、第1の類似度の計算式〔式5～8〕において、比例定数を $b = 1$ ， $a = c = 0$ として、本実施形態のローパスフィルタリング処理を施した画像データである。この場合のローパスフィルタリング処理は、図2A～2Dに示されるように、対象画素に隣接する隣接ライン L_n 上の画素間レベル差を主として、第1の類似度を算出したケースである。このようなローパスフィルタリング処理により、画像全体のノイズは低減する。また、画像の鮮明度は若干低下し、画像の微細構造が僅かに損なわれている。一方、ジャギーA，Bについては顕著な改善が見られ、傾斜ライン上のギザギザが小さな画素単位に分散（平滑化）されて、明らかに目立たなくなっている。

図3Eは、第1の類似度の計算式〔式5～8〕において、比例定数を $a = b = 1$ ， $c = 0$ として、本実施形態のローパスフィルタリング処理を施した画像データである。この場合のローパスフィルタリング処理は、図2A～2Dに示されるように、『中心ライン L_c 上の画素間レベル差』および『隣接ライン L_n 上の画素間レベル差』の両方に基づいて、第1の類似度を算出したケースである。このようなローパスフィルタリング処理により、画像全体のノイズは低減する。また、画像全体の鮮明度は低下せず、画像の微細構造はよく維持されている。さらに、ジャギーA，Bについても顕著な改善が見られ、傾斜ライン上のギザギザが小さな画素単位に分散されて、明らかに目立たなくなっている。

上述した第1の実施形態では、画素間のレベル差に基づいて第1の類似度を算出しているが、これに限定されるものではない。一般的には、画素間の特徴の違いに基づいて第1の類似度を算出すればよい。例えば、カラー画像であれば、色相差や彩度差などに基づいて第1の類似度を算出してもよい。画像データをフィルタリング処理して得た画像を用いて上記特徴の違いを抽出して第1の類似度を算出してもよい。

また、上述した実施形態では、〔式5～8〕を用いて第1の類似度を算出してい

るが、これに限定されるものではない。一般的には、対象画素を含む局所領域内において、対象画素を通る中心ライン L_c と、対象画素に隣接する隣接ライン L_n とを設定する。そして、これらライン L_c 、 L_n 上において、隣接する画素間、もしくは1画素だけ間をおいて並ぶ画素間の特徴差をそれぞれ求め、この特徴差を所定比率で加算することにより第1の類似度を算出すればよい。

例えば、下記の〔式20, 21〕を用いて第1の類似度 t_{t1} , y_{y1} を算出してもよい。

縦方向の第1の類似度 t_{t1} :

$$\begin{aligned} t_{t1} = & a \times (|FG[i, j] - FG[i, j-1]| + |FG[i, j] - FG[i, j+1]|) \\ & + b \times (|FG[i-1, j] - FG[i-1, j+2]| + |FG[i-1, j] - FG[i-1, j-2]|) \times s \\ & + c \times (|FG[i+1, j] - FG[i+1, j+2]| + |FG[i+1, j] - FG[i+1, j-2]|) \times s \\ & \dots \text{〔式20〕} \end{aligned}$$

横方向の第1の類似度 y_{y1} :

$$\begin{aligned} y_{y1} = & a \times (|FG[i, j] - FG[i-1, j]| + |FG[i, j] - FG[i+1, j]|) \\ & + b \times (|FG[i, j-1] - FG[i+2, j-1]| + |FG[i, j-1] - FG[i-2, j-1]|) \times s \\ & + c \times (|FG[i, j+1] - FG[i+2, j+1]| + |FG[i, j+1] - FG[i-2, j+1]|) \times s \\ & \dots \text{〔式21〕} \end{aligned}$$

ただし、 s は、絶対値の加算項の数が斜め方向に比べて少ないことを補うための係数であり、例えば1~1.5に設定される。

また、上述した実施形態では、〔式9~13〕を用いて第2の類似度を算出しているが、これに限定されるものではない。例えば、〔式9~13〕の代わりに、下記の〔式101~107〕を用いて第2の類似度を算出してもよい。

$$t_y = t_{t1} - y_{y1} \quad \dots \text{〔式101〕}$$

$$u_s = n_{u1} - n_{s1} \quad \dots \text{〔式102〕}$$

$$t_{t2} = \max \{-t_y, 0\} \quad \dots \text{〔式103〕}$$

$$y_{y2} = \max \{t_y, 0\} \quad \dots \text{〔式104〕}$$

$$n_{u2} = \max \{-u_s, 0\} \quad \dots \text{〔式105〕}$$

$$n_{s2} = \max \{u_s, 0\} \quad \dots \text{〔式106〕}$$

$$\text{if } t_{t2} + y_{y2} + n_{u2} + n_{s2} = 0$$

then $t t 2 = 1, y y 2 = 1, n u 2 = 1, n s 2 = 1 \cdots$ [式 107]

この [式 101 ~ 106] では、次の独立した処理①②が一度になされている。

①『縦と横』、『斜め上と斜め下』などといった略直交する 2 方向において、類似性のより低い方向は、方向依存性ローパスフィルタリング処理の重み比率が実質ゼロに設定される。

②『縦と横』、『斜め上と斜め下』などといった略直交する 2 方向において、類似性のより高い方向は、方向依存性ローパスフィルタリング処理の重み比率が『2 方向の第 1 の類似度の差の絶対値』に基づいて決定される。

上記の処理①では、略直交する 2 方向の内、どちらか 1 方向のみについてローパスフィルタリング処理が実行される。したがって、略直交する 2 方向にローパスフィルタリング処理が同時に施されることはなく、画像構造の方向性をより明確に維持することが可能となる。

一方、上記の処理②では、略直交する 2 方向の第 1 の類似度が明らかに異なるほど、類似性のより高い方向にかかるローパスフィルタリング処理が強くなる。したがって、明らかに類似している方向に対して強力的にノイズやジャギーを軽減することが可能となる。

次に、別の実施形態について説明する。

《第 2 の実施形態》

第 2 の実施形態は、第 1 の実施の形態と同様な画像処理方法で撮像画像を処理する電子カメラに関する。図 4 は、第 2 の実施の形態の電子カメラ 11 の構成ブロック図である。

図 4 において、電子カメラ 11 には撮影レンズ 12 が装着される。この撮影レンズ 12 の像空間には、撮像素子 13 の受光面が配置される。撮像素子 13 から出力される RGB の画像データは、A/D 変換部 14 を介してデジタル化された後、マイクロプロセッサからなる画像処理部 15 に入力される。画像処理部 15 には、データバス 16 を介して読み出し専用メモリ 17 および画像メモリ 18 などが接続される。読み出し専用メモリ 17 には画像処理プログラムが記録されている。画像処理部 15 は、この画像処理プログラムを読み出して実行する。

図 5 は、この画像処理プログラムの動作手順を示す流れ図である。図 6 は、画

$$Ch[i, j] = Ch0[i, j]$$

としてもよい。

◎ステップS 2 3：第1の類似度に基づく補間方向の判定

次に、画像処理部15は、下記の条件判定に従って、方向フラグHVを設定する。

縦類似の判定： $Cv[i, j] + th0 < Ch[i, j]$ ならば、 $HV[i, j] = 1$ とする

横類似の判定： $Ch[i, j] + th0 < Cv[i, j]$ ならば、 $HV[i, j] = -1$ とする

方向性なしの判定：上記以外は $HV[i, j] = 0$ とする

例えば、th0 は、 $G(i, j)$ のとりうる範囲が0～255の場合、0～数十程度の閾値である。

◎ステップS 2 4：Gの補間演算

画像処理部15は、方向フラグHVに従って、下記の補間演算を実行する。

G成分がある画素、すなわち非空格点の場合： $FG[i, j] = G[i, j]$ とする

縦類似の場合： $HV[i, j] = 1$ ならば、 $FG[i, j] = Gv$ とする

横類似の場合： $HV[i, j] = -1$ ならば、 $FG[i, j] = Gh$ とする

方向性なしの場合： $HV[i, j] = 0$ ならば、 $FG[i, j] = (Gv + Gh) / 2$ とする

上記のGvおよびGhは、下式の値である。

$$Gv = (G[i, j-1] + G[i, j+1]) / 2 + C1 \cdot (2 \cdot Z[i, j] - Z[i, j-2] - Z[i, j+2]) / 4$$

$$Gh = (G[i-1, j] + G[i+1, j]) / 2 + C1 \cdot (2 \cdot Z[i, j] - Z[i-2, j] - Z[i+2, j]) / 4$$

ここで、C1は所定の定数であり、零又は1又はその中間値である。

◎ステップS 2 5：RおよびBの色差変換

画像処理部15は、それぞれR色成分およびB色成分を元々有する画素の位置に関して、補間後のGを基準にして、下記の色差変換を実行する。

$$DR[i, j] = R[i, j] - FG[i, j] \quad \dots [式30]$$

$$DB[i, j] = B[i, j] - FG[i, j] \quad \dots [式31]$$

◎ステップS 2 6：色差補間

画像処理部15は、このように算出された色差データについて、下記の補間処理を実行する。

対象となる画素の上下にRの画素がある場合：

$$FDR[i, j] = (DR[i, j-1] + DR[i, j+1]) / 2$$

対象となる画素の左右に R の画素がある場合：

$$FDR[i, j] = (DR[i-1, j] + DR[i+1, j]) / 2$$

対象となる画素の斜めに R の画素がある場合：

$$FDR[i, j] = (DR[i-1, j-1] + DR[i-1, j+1] + DR[i+1, j-1] + DR[i+1, j+1]) / 4$$

対象となる画素の上下に B の画素がある場合：

$$FDB[i, j] = (DB[i, j-1] + DB[i, j+1]) / 2$$

対象となる画素の左右に B の画素がある場合：

$$FDB[i, j] = (DB[i-1, j] + DB[i+1, j]) / 2$$

対象となる画素の斜めに B の画素がある場合：

$$FDB[i, j] = (DB[i-1, j-1] + DB[i-1, j+1] + DB[i+1, j-1] + DB[i+1, j+1]) / 4$$

◎ステップ S 2 7：G 補間値の範囲制限

画像処理部 1 5 は、G 補間値について、周辺 8 画素の最大値 G_{max} 、最小値 G_{min} を用いて範囲制限を行う。

最大値以上の場合： $FG[i, j] > (G_{max} + Th4)$ ならば、 $FG[i, j] = G_{max}$ とする

最小値以下の場合： $FG[i, j] < (G_{min} - Th4)$ ならば、 $FG[i, j] = G_{min}$ とする

なお、 $Th4$ は、補間値のピークをどこまで許容するかを決定する閾値である。

また、周辺画素数は 8 個である必要はなく、6 個程度以上あればよい)

◎ステップ S 2 8：G 補間画素に対するローパスフィルタリング処理

画像処理部 1 5 は、G 補間画素について、第 1 の実施形態の画像処理と同様の方向依存性ローパスフィルタリング処理を実行する。この場合、次の 2 通りのローパスフィルタリング処理が可能である。

(a) 第 1 の実施形態の画像処理と同様に、すべての G 画素について方向依存性ローパスフィルタリング処理を施す。

(b) 補間処理されていない G 画素については、方向依存性ローパスフィルタリング処理を実行せず、補間処理された G 画素のみに方向依存性ローパスフィルタリング処理を施す。

◎ステップ S 2 9：色差補間で形成された面の画像データ、すなわち色差補間データに対するローパスフィルタリング処理

を記録装置などへ出力する。

以上説明した第2の実施形態による電子カメラの利点について説明する。

第2の実施形態による電子カメラにおいても、第1の実施形態と同様な利点がある。さらに、第2の実施形態による電子カメラには次のような利点もある。

(1) 画像処理部15はG補間画素、色差補間画素に対してローパスフィルタリング処理をかける。したがって、補間処理に起因する偽色やジャギーを十分に軽減することが可能となる。また、画像処理部15が、G補間画素、色差補間画素以外の非補間画素にローパスフィルタリング処理をかけない場合、元々の画像データを忠実に維持し、かつ処理時間を短縮することができる。なお、全画素に対してローパスフィルタリング処理をかけた場合には、十分にジャギーなどを除去した滑らかな画像を得ることができる。

(2) 画像処理部15は、補間画素のピークを、ローパスフィルタリング処理に先立って範囲制限する。したがって、補間画素のピークを目立たなくすると同時に、補間画素のピークが周辺画素に拡大するのを防ぐことができる。

(3) 画像処理部15は、情報量が豊富なローパスフィルタリング処理前のG色成分を基準にして色差を求める。したがって、色差の情報量が豊かになり、より的確な色差補間を行うことが可能となる。

(4) 画像処理部15は、色差からR(B)色成分を復元するにあたり、ローパスフィルタリング処理後のG色成分を使用する。したがって、G色成分を介して、R(B)色成分にノイズやジャギーが混入する不具合を防止することができる。

(5) 画像処理部15は、情報量の豊富なG色成分について重み比率を求め、その重み比率を利用して、R(B)色成分にローパスフィルタリング処理を施す。したがって、R(B)色成分のデータで重み比率を算出する場合に比べて、精度の高い方向依存性ローパスフィルタリング処理を施すことが可能となる。

なお、本発明者は、上述した実施形態において補間処理の前後どちらに階調変換(階調補正も含む)を行っても、本発明の方向依存性ローパスフィルタリング処理が良好な効果を得られることを、画質の主観評価によって確認している。

なお、上述した実施形態では、画像処理部15が画像処理プログラムを実行する場合について説明したが、これに限定されるものではない。例えば、画像処理

部 1 5 の処理速度を上げるために、上述した画像処理の一部もしくは全部を演算回路などで実行してもよい。

また、上述した実施形態では、色差データに対してローパスフィルタリング処理を実行しているが、これに限定されるものではない。例えば、色差データから復元した R (B) 色成分の画像データに対してローパスフィルタリング処理を施してもよい。この場合も、G 色成分について求めた重み比率を利用することにより、R (B) 色成分の画像データに対するローパスフィルタリング処理を正確に行うことが可能となる。

さらに、上述した実施形態では、色差データ（または R, B）に対してローパスフィルタリング処理を施しているが、これに限定されるものではない。一般に、色差や R, B 成分は輝度成分（G, Y）に比較して改善効果が目立たないので、色差データ（または R, B など）に対するローパスフィルタリング処理を省いてもよい。この場合は、処理時間を短縮できるという利点がある。

なお、方向性ローパスフィルタリングを施す面はどんな面でもかまわない。R G B から合成した輝度面 Y に対して処理を施してもよい。

以下、別の実施形態について説明する。

《第 3 の実施形態》

第 3 の実施形態による画像処理方法は、類似性の判断に 2 種類以上の色情報を使用する点に特徴を有する。以下、第 3 の実施形態の画像処理について、第 1 の類似度の算出動作を説明する。

まず、第 3 の実施形態は、第 1 の類似度の算出用に、R G B からなる 3 面の色情報を用意する。なお、R G B 3 面の色情報が揃っていない場合には、補間処理を先行して、R G B 3 面の色情報を用意する。

第 3 の実施形態では、このように用意した R G B 3 面の色情報について、下記の [式 1 1 0 ~ 1 1 3] を算出して、i 行 j 列目における第 1 の類似度を求める。縦方向の第 1 の類似度 t t 1 :

$$\begin{aligned} t t 1 = & a \times (|FG[i, j] - FG[i, j-1]| + |FG[i, j] - FG[i, j+1]|) \\ & + b \times (|FG[i, j+1] - FG[i, j-1]| + |FG[i-1, j] - FG[i-1, j+2]| \\ & + |FG[i-1, j] - FG[i-1, j-2]|) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
& +a1 \times (|FR[i, j] - FR[i, j-1]| + |FR[i, j] - FR[i, j+1]|) \\
& +b1 \times (|FR[i, j+1] - FR[i, j-1]| + |FR[i-1, j] - FR[i-1, j+2]| \\
& + |FR[i-1, j] - FR[i-1, j-2]|) \\
& +a2 \times (|FB[i, j] - FB[i, j-1]| + |FB[i, j] - FB[i, j+1]|) \\
& +b2 \times (|FB[i, j+1] - FB[i, j-1]| + |FB[i-1, j] - FB[i-1, j+2]| \\
& + |FB[i-1, j] - FB[i-1, j-2]|)
\end{aligned}$$

・・・[式 1 1 0]

横方向の第 1 の類似度 $y y 1$:

$$\begin{aligned}
y y 1 = & a \times (|FG[i, j] - FG[i-1, j]| + |FG[i, j] - FG[i+1, j]|) \\
& +b \times (|FG[i+1, j] - FG[i-1, j]| + |FG[i, j-1] - FG[i+2, j-1]| \\
& + |FG[i, j-1] - FG[i-2, j-1]|) \\
& +a1 \times (|FR[i, j] - FR[i-1, j]| + |FR[i, j] - FR[i+1, j]|) \\
& +b1 \times (|FR[i+1, j] - FR[i-1, j]| + |FR[i, j-1] - FR[i+2, j-1]| \\
& + |FR[i, j-1] - FR[i-2, j-1]|) \\
& +a2 \times (|FB[i, j] - FB[i-1, j]| + |FB[i, j] - FB[i+1, j]|) \\
& +b2 \times (|FB[i+1, j] - FB[i-1, j]| + |FB[i, j-1] - FB[i+2, j-1]| \\
& + |FB[i, j-1] - FB[i-2, j-1]|)
\end{aligned}$$

・・・[式 1 1 1]

斜め上方向の第 1 の類似度 $n u 1$:

$$\begin{aligned}
n u 1 = & a \times (|FG[i, j] - FG[i+1, j-1]| + |FG[i, j] - FG[i-1, j+1]|) \\
& +b \times (|FG[i-2, j+1] - FG[i-1, j]| + |FG[i-1, j] - FG[i, j-1]| \\
& + |FG[i, j-1] - FG[i+1, j-2]|) \\
& +a1 \times (|FR[i, j] - FR[i+1, j-1]| + |FR[i, j] - FR[i-1, j+1]|) \\
& +b1 \times (|FR[i-2, j+1] - FR[i-1, j]| + |FR[i-1, j] - FR[i, j-1]| \\
& + |FR[i, j-1] - FR[i+1, j-2]|) \\
& +a2 \times (|FB[i, j] - FB[i+1, j-1]| + |FB[i, j] - FB[i-1, j+1]|) \\
& +b2 \times (|FB[i-2, j+1] - FB[i-1, j]| + |FB[i-1, j] - FB[i, j-1]| \\
& + |FB[i, j-1] - FB[i+1, j-2]|)
\end{aligned}$$

・・・[式 1 1 2]

[illegible]

・ ・ ・ [式 1 1 3]

上記のように求めた第 1 の類似度に基づいて、方向依存性ローパスフィルタリング処理を行う過程については、第 1 の実施形態または第 2 の実施形態と同じため、ここでの説明を省略する。

なお、上述した実施形態では、RGBを用いて第1の類似度の算出を行っているが、これに限定されるものではない。一般的には、画像の色に関する情報を2種類以上用いて類似性の判定を行えばよい。例えば、色情報として色差値や補色値その他の色刺激値を用いてもよい。

25

色情報を用いて適当な画像データYをまず合成し、その画像データYについて類似性を判定してもよい。

$$Y = a \times G + b \times R + c \times B \quad \cdots [式 1 1 4]$$

なお、上式の重み係数a, b, cは、各色情報の視覚感度に対応した値に設定することが好ましい。この場合、視覚感度に沿って類似性を判断することが可能となる。たとえば、通常の画像に対しては、a=0.6、b=0.3、c=0.1を設定することができる。あるいは、a=0.6、b=0.2、c=0.2としてもよい。また、重み係数a, b, cを任意の値に設定してもよい。さらに、R成分についてとくに類似性を判断するときは、重み係数bを最も大きな比率とする。こうして作成した第2の類似度を用いた方向依存性ローパスフィルタリングを施す面としては、どんな面でもかまわない。もちろん、Y面に適用してもよい。

なお、上述した実施形態では、上記算出式を用いて一度に第1の類似度を算出しているが、これに限定されるものではない。例えば、視覚感度の高い色情報について類似性を判定し、その類似性から画像構造の方向性が不明確な場合のみ、その他の色情報について改めて類似性を判定してもよい。このような段階的な演算動作では、視覚感度の高い色情報を優先して類似性が判定されるので、視覚感度に合ったローパスフィルタリング処理を実行することが可能となる。また、大部分の画素では、1回目の演算で類似性を判断できるので、全体の演算処理量を軽減することも可能となる。

次に、別の実施形態について説明する。

《第4の実施形態》

第4の実施形態による電子カメラについて説明する。なお、このカメラの構成については、第2の実施形態（図4）と同一のため、ここでの説明を省略する。

図7は、第4の実施形態における画像処理動作を説明する流れ図である。なお、この画像処理動作は、第2の実施形態（図5）のステップS28～S29をステップS41～S45に代えたものである。以下、この差異部分について説明する。

◎ステップS41：同色画素間および異色画素間による第1の類似度の算出

画像メモリ18には、撮像素子13から読み出されたベイヤ配列の画像データORGが残存する。この画像データORGは、ホワイトバランス処理後で、かつ

色に関する補間処理前のカラー画像データである。

画像処理部 15 は、この画像データORGについて下記の演算を実行し、i 行 j 列目を注目画素とする近傍領域における第 1 の類似度を求める。なお、画像データORGの画素値を、RGBいずれの色であるかを問わず、全てZ [○, △] と表記する。

$$\begin{aligned}
& +s3 \times (|Z[i+1, j+1]-Z[i-1, j-1]| + |Z[i, j]-Z[i-2, j-2]| \\
& + |Z[i, j]-Z[i+2, j+2]|) \\
& +s4 \times (|Z[i+2, j+1]-Z[i, j-1]| + |Z[i+1, j]-Z[i-1, j-2]|)
\end{aligned}$$

・・・[式 1 2 7]

ただし、上式において、 $Z[\bigcirc, \triangle]$ は、画像データORGの \bigcirc 行 \triangle 列目に位置するRGBいずれかの値である。換言すると、Gの画素位置ではG成分の画素値、Rの画素位置ではR成分の画素値、Bの画素位置ではB成分の画素値が使用される。また、 $p1 \sim 4$ 、 $q1 \sim 4$ 、 $r1 \sim 4$ 、 $s1 \sim 4$ は、第1の類似度における各項の寄与率を決定する重み係数であり、例えば、すべて1である。

また、絶対値の加算に重み付けを行ってもよい。例えば[式 1 2 4]の第3項について一例を挙げると、次のとおりである。

$$p3 \times (|Z[i, j+1]-Z[i, j-1]| + u \cdot |Z[i, j]-Z[i, j-2]| + v \cdot |Z[i, j]-Z[i, j+2]|)$$

ただし、 $u = v = 1/2$ 程度が好ましい。

◎ステップS 4 2：第1の類似度における方向別の重み調整

画像処理部15は、求めた第1の類似度に対して、方向別に重みを下記(a)のように変更する。

(a) $tt1 = tt1 \times 2$, $yy1 = yy1 \times 2$, $nu1 = nu1$, $ns1 = ns1$
 この重み調整では、斜め方向の第1の類似度の値が相対的に小さくなる、すなわち、類似性が高くなるので、方向依存性ローパスフィルタリング処理において斜め方向の重み比率が高くなる。そのため、例えば、奇数列(行)と偶数列(行)とにゲイン差などの段差を生じる撮像素子において、その段差ノイズをキャンセルする効果が大きくなる。なお、方向別に重みを変更しない場合は、下記(b)のとおりである。

(b) $tt1 = tt1$, $yy1 = yy1$, $nu1 = nu1$, $ns1 = ns1$

なお実際的には、画像データの特徴(欠陥)に応じて適正な重み調整を実行することが、より好ましい。より具体的には、テスト画像の主観評価実験などを通して、上記(a)(b)のいずれか、あるいは更に別の重みを用いるかなどを最終的に決定する。

◎ステップS 4 3：重み比率の決定

◎ステップS 4 5 : 色差補間画素に対するローパスフィルタリング処理

画像処理部 1 5 は、色差補間画素について方向依存性ローパスフィルタリング処理を下式により実行する。

$$\begin{aligned} \text{Tmp_DR}[i, j] = & [\text{FDR}[i, j] \\ & +k \times tt (\text{FDR}[i, j-1] + \text{FDR}[i, j+1]) \\ & +k \times yy (\text{FDR}[i-1, j] + \text{FDR}[i+1, j]) \\ & +k \times nu (\text{FDR}[i-1, j+1] + \text{FDR}[i+1, j-1]) \\ & +k \times ns (\text{FDR}[i-1, j-1] + \text{FDR}[i+1, j+1])] / (1+k \times 2) \\ & \dots \dots \dots [\text{式 } 139] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{Tmp_DB}[i, j] = & [\text{FDB}[i, j] \\ & +k \times tt (\text{FDB}[i, j-1] + \text{FDB}[i, j+1]) \\ & +k \times yy (\text{FDB}[i-1, j] + \text{FDB}[i+1, j]) \\ & +k \times nu (\text{FDB}[i-1, j+1] + \text{FDB}[i+1, j-1]) \\ & +k \times ns (\text{FDB}[i-1, j-1] + \text{FDB}[i+1, j+1])] / (1+k \times 2) \\ & \dots \dots \dots [\text{式 } 140] \end{aligned}$$

ただし、k はローパスフィルタリング処理の強さを調整する定数値であり、例えば $k = 1 / 2$ である。

画像処理部 1 5 は、上記の方向依存性ローパスフィルタリング処理が画面全体について完了した後、下記の置き換えを実行する。

$\text{FG}[i, j] = \text{Tmp_FG}[i, j]$
 $\text{FDR}[i, j] = \text{Tmp_DR}[i, j]$
 $\text{FDB}[i, j] = \text{Tmp_DB}[i, j]$

第 4 の実施形態の電子カメラは、第 2 の実施形態のカメラと同様の利点を有する。とくに、第 4 の実施形態の電子カメラでは、補間処理前のデータで第 1 の類似度の計算を行うので、処理規模が少なくてすむ利点がある。

また、第 4 の実施形態では、ホワイトバランス処理後のカラー画像データを用いて異色画素間の特徴差を算出するのが好ましい。このホワイトバランス処理によって、色の極端な偏りが予め抑制されるので、色の偏りに起因する類似性の誤判断を低減することが可能となる。

なお、本発明者は、上述した実施形態において補間処理の前後どちらに階調変換や階調補正を行っても、本発明の方向依存性ローパスフィルタリング処理が良好な効果をもたらすことを、画質の主観評価によって確認している。

なお、上述した実施形態では、画像処理部 15 が画像処理プログラムを実行する場合について説明したが、これに限定されるものではない。例えば、画像処理部 15 の処理速度を上げるために、上述した画像処理の一部もしくは全部を演算回路などで実行してもよい。

なお、第 4 の実施形態においては、画像データが高彩度の場合に第 1 の類似度における異色画素間の特徴差の寄与率を低くし、低彩度の場合に、第 1 の類似度における異色画素間の特徴差の寄与率を高くすることが好ましい。

図 8 は、このような寄与率の自動調整を追加した流れ図である。以下、第 4 の実施の形態の処理に追加される部分の動作について説明する。

◎ステップ S 5 1 : 2 種類の彩度算出

画像処理部 15 は、下式を用いて、画像データ O R G について i 行 j 列目の彩度 C C t , C C y を算出する。

$$C C t = (|Z[i, j-1] - Z[i, j]| + |Z[i, j+1] - Z[i, j]|) / 2$$

$$C C y = (|Z[i-1, j] - Z[i, j]| + |Z[i+1, j] - Z[i, j]|) / 2$$

◎ステップ S 5 2 : 彩度の判定

画像処理部 15 は、次の条件式を判定する。

$$(C C t > B W t h) \quad \text{and} \quad (C C y > B W t h)$$

2 種類の彩度 C C t , C C y がどちらも閾値 B W t h を上回った場合、高彩度箇所である可能性が高い。この場合、画像処理部 15 は、異色画素間の特徴差の係数 p1~2, q1~2, r1~2, s1~2 を低減し、同色画素間の特徴差の係数 p3~4, q3~4, r3~4, s3~4 を増やして、異色画素間の特徴差の寄与率を低下させる。

逆に、2 種類の彩度 C C t , C C y のいずれかが閾値 B W t h を下回った場合低彩度と判断される。この場合、画像処理部 15 は、異色画素間の特徴差の係数 p1~2, q1~2, r1~2, s1~2 を増やすなどして、異色画素間の特徴差の寄与率を高くする。

なお、次のように係数を変更してもよい。

(a) 完全に同色画素間と異色画素間とを切り換えるケース

高彩度と判断した場合に、画像処理部 15 は、異色画素間の特徴差の係数 $p1 \sim 2$, $q1 \sim 2$, $r1 \sim 2$, $s1 \sim 2$ をゼロにし、同色画素間の特徴差の係数 $p3 \sim 4$, $q3 \sim 4$, $r3 \sim 4$, $s3 \sim 4$ を 1 にする。一方、低彩度と判断した場合に、画像処理部 15 は、異色画素間の特徴差の係数 $p1 \sim 2$, $q1 \sim 2$, $r1 \sim 2$, $s1 \sim 2$ を 1 にし、同色画素間の特徴差の係数 $p3 \sim 4$, $q3 \sim 4$, $r3 \sim 4$, $s3 \sim 4$ をゼロにする。

(b) 高彩度時は同色画素間のみ使用するケース

高彩度と判断した場合に、画像処理部 15 は、異色画素間の特徴差の係数 $p1 \sim 2$, $q1 \sim 2$, $r1 \sim 2$, $s1 \sim 2$ をゼロにし、同色画素間の特徴差の係数 $p3 \sim 4$, $q3 \sim 4$, $r3 \sim 4$, $s3 \sim 4$ を 1 にする。一方、低彩度と判断した場合に、画像処理部 15 は、異色画素間の特徴差の係数 $p1 \sim 2$, $q1 \sim 2$, $r1 \sim 2$, $s1 \sim 2$ を 1 にし、同色画素間の特徴差の係数 $p3 \sim 4$, $q3 \sim 4$, $r3 \sim 4$, $s3 \sim 4$ を 1 にする。

以上のように、第 1 の類似度における異色画素間の特徴差の寄与率を彩度に応じて可変することにより、高彩度箇所を画像構造と誤判断することが少なくなる。したがって、画像構造の方向性をより正確に判断して、方向依存性ローパスフィルタリング処理を実行することが可能となる。

なお正確には、G の格子位置が対象となる場合、 $r1$, $s1$ は同色画素間の特徴差の係数となり、R B の格子位置が対象となる場合、 $r2$, $s2$ は同色画素間の特徴差の係数となる。そこで、格子位置 G か格子位置 R B かに応じて、 $r1 \sim 2$, $s1 \sim 2$ の値を更に可変してもよい。この場合には、より厳密に画像構造を判断できるという利点がある。しかしながら、格子位置によって第 1 の類似度の算出値が上下し、方向依存性ローパスフィルタリング処理後に格子状の固定むらが生じるおそれがある。このような不具合を生じる場合には、上記処理に示したように、 $r1 \sim 2$, $s1 \sim 2$ を一律に異色画素間の特徴差の係数として扱うことが好ましい。

なお、上述した第 1 ～ 4 の実施形態では、それぞれ特徴的な類似性判断の手法を述べたが、これらの手法を適宜に組み合わせたり、各手法の判断結果を比較して顕著な差の現れたものを採用したり、平均的なものを採用するなどしてもよい。このような複合的な手法により、一段と適切な類似性判断が可能となる。

また、上述した第1～4の実施形態では、説明をわかりやすくするために、第1の類似度などの変数名を請求項中の変数名と一致させている。しかしながら、このような具体的な記載によって、請求項中の変数の内容が不必要に限定されるものではない。

なお、上述した第1～4の実施形態では、マトリクス画素配列やベイヤ配列の場合について説明したが、これに限定されるものではない。例えば、ハニカム画素配列その他の特殊な画素配列においても、各方向の画素間隔などを考慮して『少なくとも4方向』や『重み比率の値』などを適宜に決定すれば、本発明が適用可能である。

What is claimed is:

1.

画像データに対してローパスフィルタリングを施す画像処理方法は、

ローパスフィルタリング処理の対象画素を含む局所領域に関して、少なくとも4つの方向における画素の類似性を判定する類似性判定手順と、

前記類似性判定手順の判定結果に基づいて前記類似性の強い方向の重み比率を増やしたうえで、前記対象画素の画素値に、前記対象画素の周辺の画素の画素値を加重平均する方向依存性ローパスフィルタリング手順とを備える。

2.

請求項1の画像処理方法において、

前記類似性判定手順は、下記(1)(2)のいずれか一方の特徴差または両方の特徴差を用いて前記類似性の判定を行う

(1) 対象画素を通る所定方向のライン上に位置する複数の画素間の特徴差

(2) 対象画素の近くを通る所定方向のライン上に位置する複数の画素間の特徴差

3.

請求項2の画像処理方法において、

前記画素間の特徴差は、前記局所領域内の複数の画素の画素値間の差の絶対値として算出され、

前記類似性判定手順は、前記(1)(2)のいずれかの差の絶対値または(1)(2)の両方の差の絶対値を用いて、少なくとも4方向の第1の類似度 $t t 1$, $y y 1$, $n u 1$, $n s 1$ を算出し、

前記少なくとも4方向の第1の類似度 $t t 1$, $y y 1$, $n u 1$, $n s 1$ について平均またはメディアンを取ることににより、第1の類似度の代表値 $m 1$ を算出し、

前記少なくとも4方向の第1の類似度 $t t 1$, $y y 1$, $n u 1$, $n s 1$ と、前記代表値 $m 1$ とに基づいて、下記の非線形変換を実行して、第2の類似度 $t t 2$, $y y 2$, $n u 2$, $n s 2$ を算出する手順であり、

$$t t 2 = \max \{ m 1 - t t 1 + \delta, \gamma \} \quad \cdots [\text{式} 1]$$

$$y y 2 = \max \{ m 1 - y y 1 + \delta, \gamma \} \quad \cdots [\text{式} 2]$$

[illegible]

素の特徴差の寄与率を可変する。

9.

請求項1の画像処理方法において、

前記画像データは、色成分が欠落した画素について補間処理が施された画像データであり、

前記方向依存性ローパスフィルタリング手順では、補間処理が実施された画素のみを対象画素として、前記ローパスフィルタリング処理を施す。

10.

請求項1の画像処理方法において、

前記画像データは、色成分が欠落した画素について補間処理が施された画像データであり、

前記類似性判定手順は、ローパスフィルタリング処理に先だって、補間処理が実施された画素の画素値を、その画素近傍の所定領域における画素最大値または最小値に対応する境界値で制限する。

11.

請求項1の画像処理方法において、

前記画像データは、画素密度の一番高い第1色と、空格子を有して画素密度の低い第2色とを少なくとも有するカラー画像データであり、

前記第2色の存在する画素について、第2色と第1色の色差をとる色差算出手順と、

前記第2色の存在しない画素について、前記色差算出手順で得た色差に基づいて色差補間値を求める色差補間手順と、

前記色差補間手順で求めた色差補間値と第1色とに基づいて、第2色を復元する第2色復元手順とを有し、

前記色差算出手順において、色差の算出に使用する第1色は、前記ローパスフィルタリング処理前の第1色である。

12.

請求項11の画像処理方法において、

前記第2色復元手順において、第2色の復元に使用する第1色は、前記ローパ

スフィルタリング処理後の第 1 色である。

1 3 .

請求項 1 1 の画像処理方法において、

前記方向依存性ローパスフィルタリング手順では、前記第 1 色から重み比率を求め、その重み比率を用いて前記第 2 色または前記色差を加重平均する。

1 4 .

請求項 1 の画像処理方法において、

前記方向依存性ローパスフィルタリング手順では、少なくとも、類似性の最も低い方向の重み比率を実質的にゼロにする。

1 5 .

請求項 1 の画像処理方法において、

前記画像データは、撮像対象からの反射光をベイヤ配列のカラーフィルタで色分解して生成され、

前記類似性判定手順では、色分解された R G B の画素データから構成された前記画像データそのもの、前記画像データから生成された G 色の画像データ、または、前記画像データから生成された輝度の画像データに対して、前記類似性を判定する。

1 6 .

請求項 1 5 の画像処理方法において、

前記ローパスフィルタリング手順では、前記類似性判定手順で判定された類似性に基づいて、前記画像データから生成された G 色の画像データ、前記画像データから生成された R 色の画像データ、前記画像データから生成された B 色の画像データ、前記画像データから作成された輝度の画像データ、または、前記画像データから生成された R G B 各色間の色差の画像データに対して、ローパスフィルタリングを行う。

1 7 .

画像データに対して少なくともローパスフィルタリングを行う画像処理装置は、

ローパスフィルタリング処理の対象画素を含む局所領域に関して、少なくとも 4 つの方向における画素の類似性を判定する類似性判定手段と、

前記類似性判定手段の判定結果に基づいて前記類似性の強い方向の重み比率を増やしたうえで、前記対象画素の画素値に、前記対象画素の周辺の画素の画素値を加重平均する方向依存性ローパスフィルタリング手段とを備える。

18.

撮像した画像データに対して少なくともローパスフィルタリングを行う電子カメラは、

ローパスフィルタリング処理の対象画素を含む局所領域に関して、少なくとも4つの方向における画素の類似性を判定する類似性判定手段と、

前記類似性判定手段の判定結果に基づいて前記類似性の強い方向の重み比率を増やしたうえで、前記対象画素の画素値に、前記対象画素の周辺の画素の画素値を加重平均する方向依存性ローパスフィルタリング手段とを備える。

19.

ローパスフィルタリングされる対象画素を含む局所領域に関して、少なくとも4つの方向における画素の類似性を判定する類似性判定手順と、

前記類似性判定手順の判定結果に基づいて前記類似性の強い方向の重み比率を増やしたうえで、前記対象画素の画素値に、前記対象画素の周辺の画素の画素値を加重平均する方向依存性ローパスフィルタリング手順とを実行する画像処理プログラムが記録されたコンピュータで読みとり可能な記録媒体。

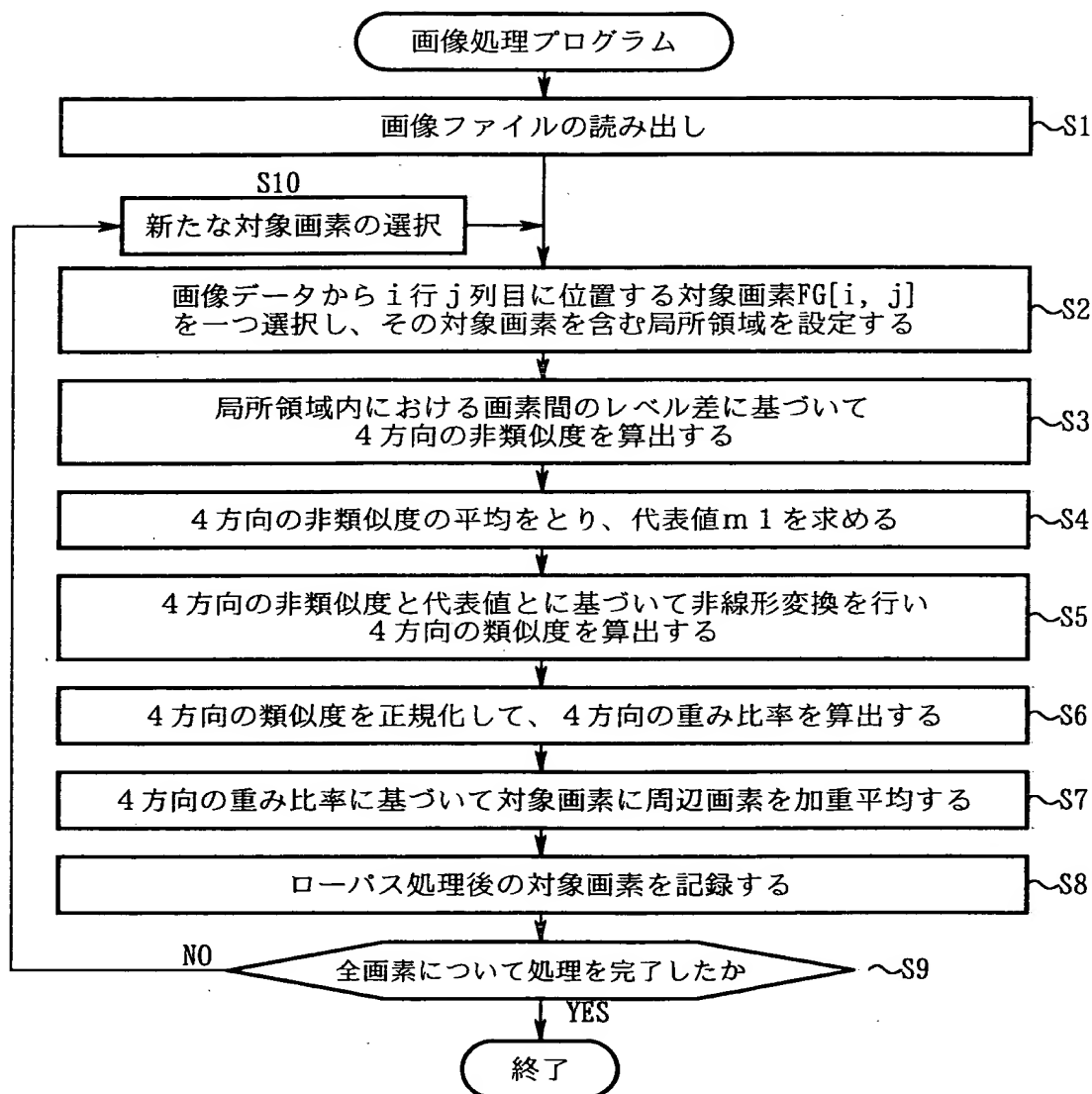
20.

ローパスフィルタリングされる対象画素を含む局所領域に関して、少なくとも4つの方向における画素の類似性を判定する類似性判定手順と、

前記類似性判定手順の判定結果に基づいて前記類似性の強い方向の重み比率を増やしたうえで、前記対象画素の画素値に、前記対象画素の周辺の画素の画素値を加重平均する方向依存性ローパスフィルタリング手順とを実行する画像処理プログラムを伝送ラインを介して伝送するデータ信号。

[illegible]

39

[illegible]

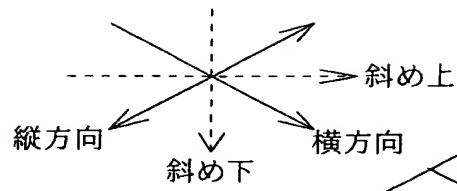


FIG.2 A tt1

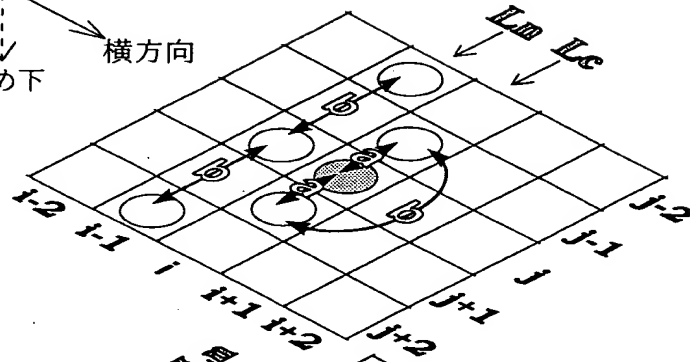


FIG.2 B vy1

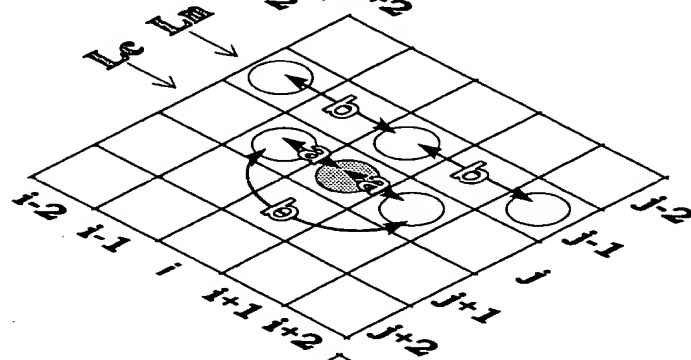


FIG.2 C nu1

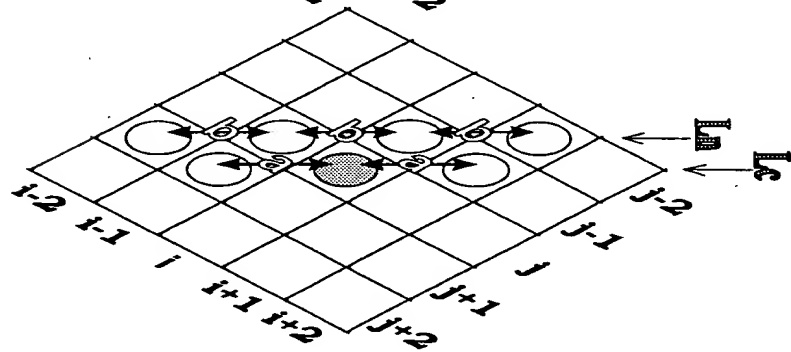
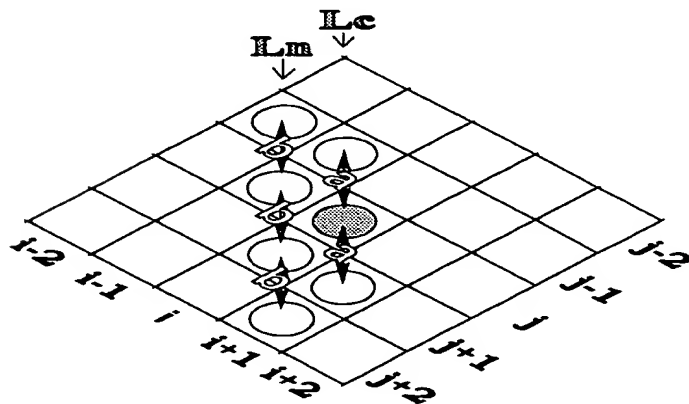


FIG.2 D ns1



ジャギー B

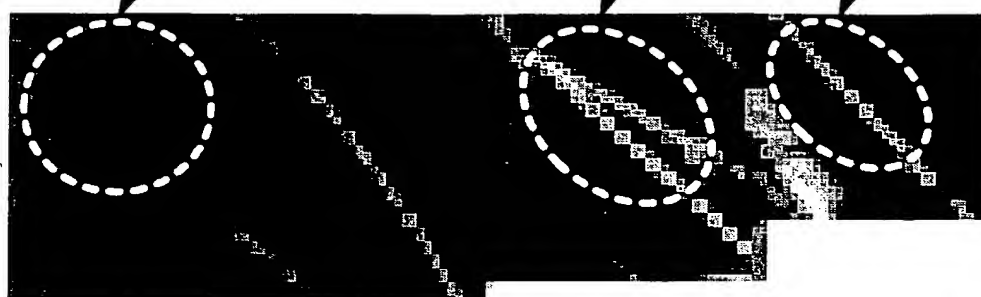


FIG.3A

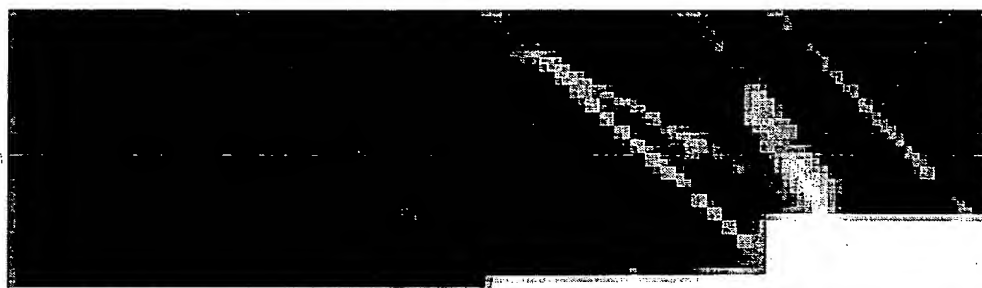


FIG.3B

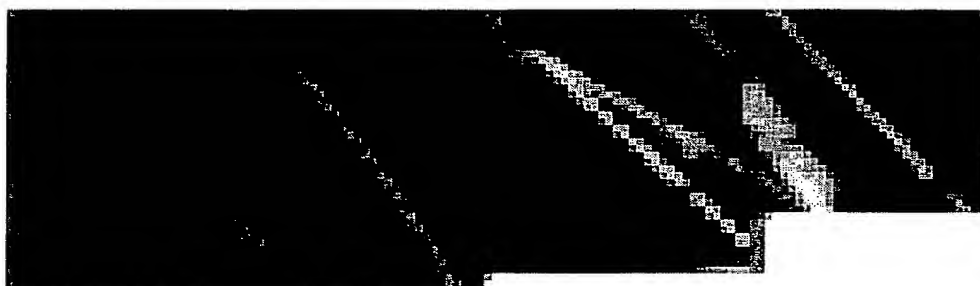


FIG.3 C

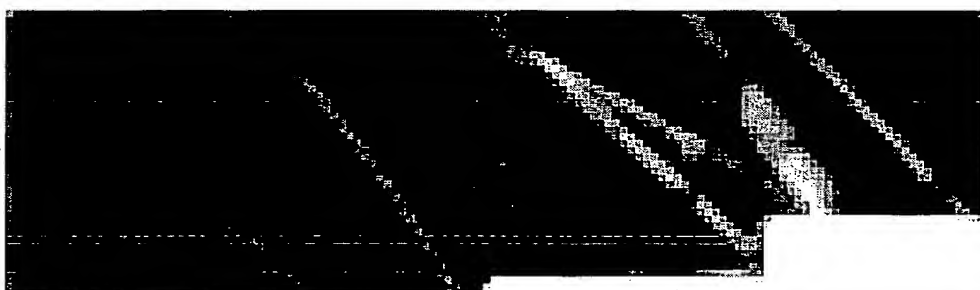


FIG.3D



FIG.3E

FIG.4

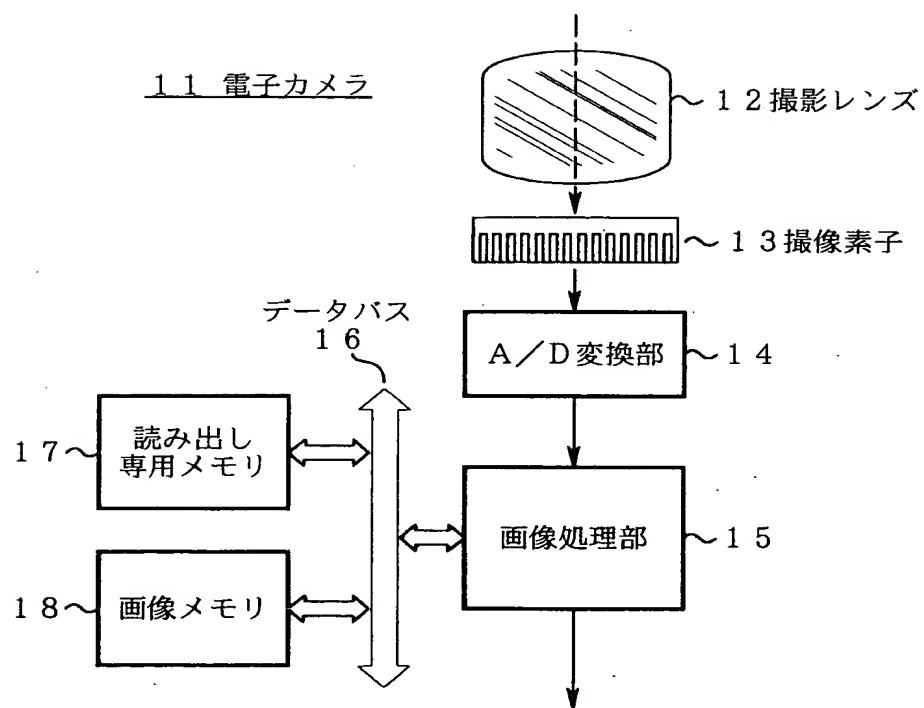
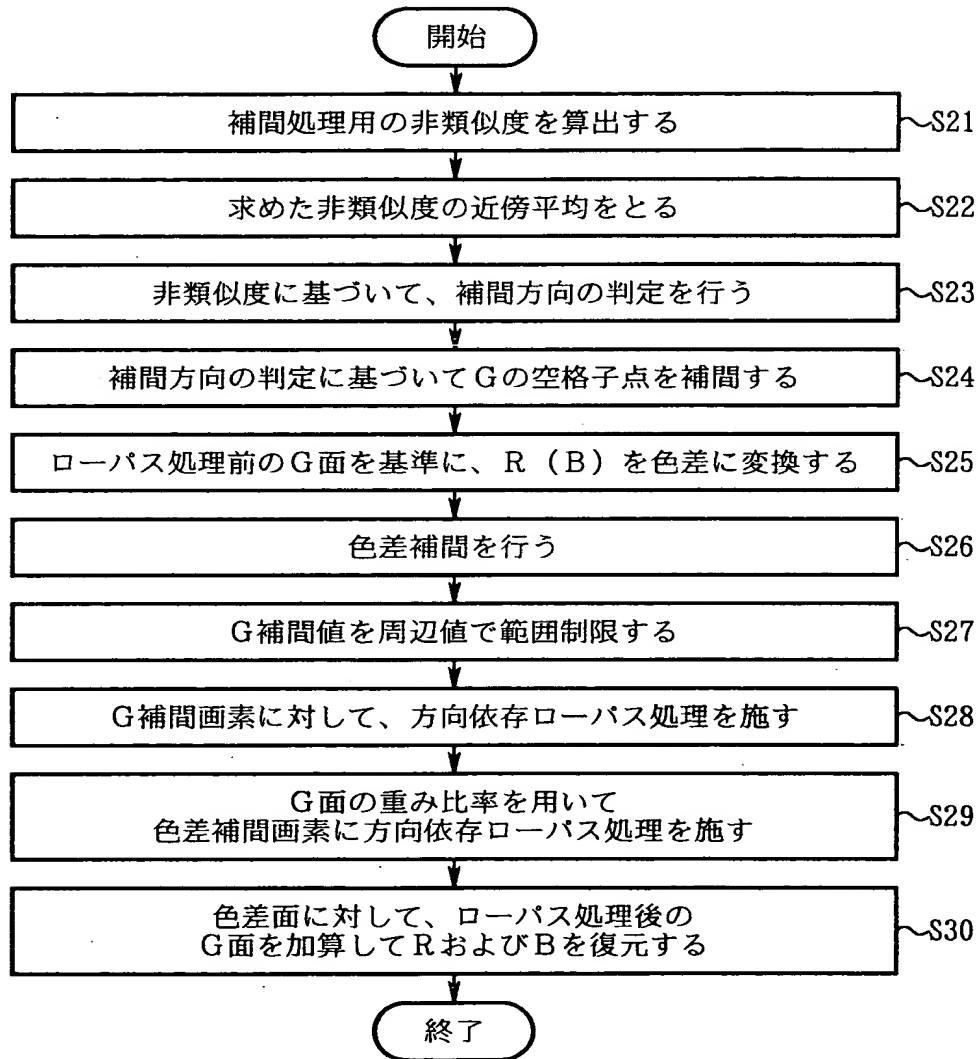
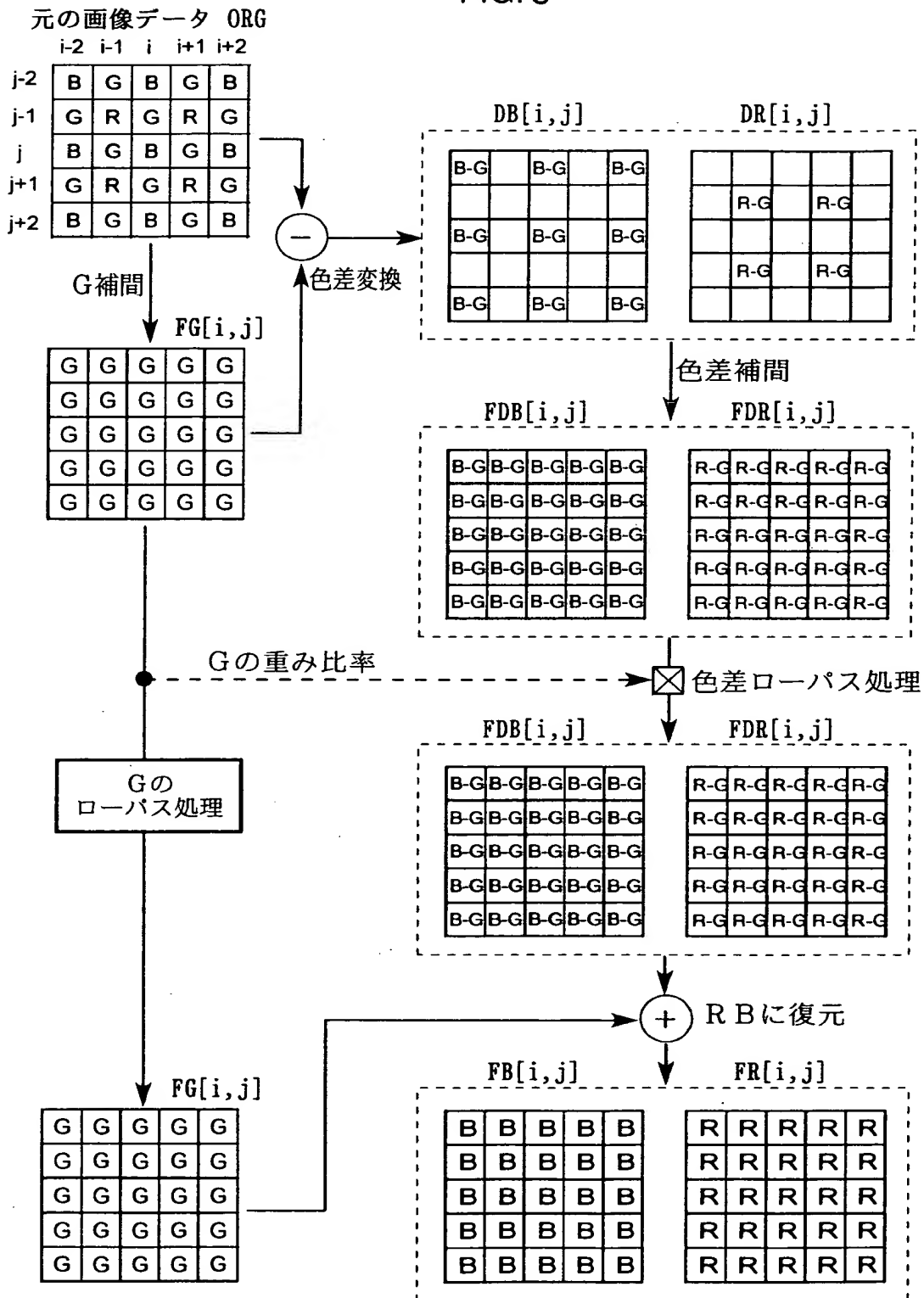


FIG.5



	1970	1971	1972	1973	1974	1975	1976	1977	1978	1979	1980	1981	1982	1983	1984	1985	1986	1987	1988	1989	1990	1991	1992	1993	1994	1995	1996	1997	1998	1999	2000	2001	2002	2003	2004	2005	2006	2007	2008	2009	2010	2011	2012	2013	2014	2015	2016	2017	2018	2019	2020	2021	2022	2023	2024	2025	2026	2027	2028	2029	2030	2031	2032	2033	2034	2035	2036	2037	2038	2039	2040	2041	2042	2043	2044	2045	2046	2047	2048	2049	2050	2051	2052	2053	2054	2055	2056	2057	2058	2059	2060	2061	2062	2063	2064	2065	2066	2067	2068	2069	2070	2071	2072	2073	2074	2075	2076	2077	2078	2079	2080	2081	2082	2083	2084	2085	2086	2087	2088	2089	2090	2091	2092	2093	2094	2095	2096	2097	2098	2099	2100	2101	2102	2103	2104	2105	2106	2107	2108	2109	2110	2111	2112	2113	2114	2115	2116	2117	2118	2119	2120	2121	2122	2123	2124	2125	2126	2127	2128	2129	2130	2131	2132	2133	2134	2135	2136	2137	2138	2139	2140	2141	2142	2143	2144	2145	2146	2147	2148	2149	2150	2151	2152	2153	2154	2155	2156	2157	2158	2159	2160	2161	2162	2163	2164	2165	2166	2167	2168	2169	2170	2171	2172	2173	2174	2175	2176	2177	2178	2179	2180	2181	2182	2183	2184	2185	2186	2187	2188	2189	2190	2191	2192	2193	2194	2195	2196	2197	2198	2199	2200	2201	2202	2203	2204	2205	2206	2207	2208	2209	2210	2211	2212	2213	2214	2215	2216	2217	2218	2219	2220	2221	2222	2223	2224	2225	2226	2227	2228	2229	2230	2231	2232	2233	2234	2235	2236	2237	2238	2239	2240	2241	2242	2243	2244	2245	2246	2247	2248	2249	2250	2251	2252	2253	2254	2255	2256	2257	2258	2259	2260	2261	2262	2263	2264	2265	2266	2267	2268	2269	2270	2271	2272	2273	2274	2275	2276	2277	2278	2279	2280	2281	2282	2283	2284	2285	2286	2287	2288	2289	2290	2291	2292	2293	2294	2295	2296	2297	2298	2299	2300	2301	2302	2303	2304	2305	2306	2307	2308	2309	2310	2311	2312	2313	2314	2315	2316	2317	2318	2319	2320	2321	2322	2323	2324	2325	2326	2327	2328	2329	2330	2331	2332	2333	2334	2335	2336	2337	2338	2339	2340	2341	2342	2343	2344	2345	2346	2347	2348	2349	2350	2351	2352	2353	2354	2355	2356	2357	2358	2359	2360	2361	2362	2363	2364	2365	2366	2367	2368	2369	2370	2371	2372	2373	2374	2375	2376	2377	2378	2379	2380	2381	2382	2383	2384	2385	2386	2387	2388	2389	2390	2391	2392	2393	2394	2395	2396	2397	2398	2399	2400	2401	2402	2403	2404	2405	2406	2407	2408	2409	2410	2411	2412	2413	2414	2415	2416	2417	2418	2419	2420	2421	2422	2
--	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	------	---



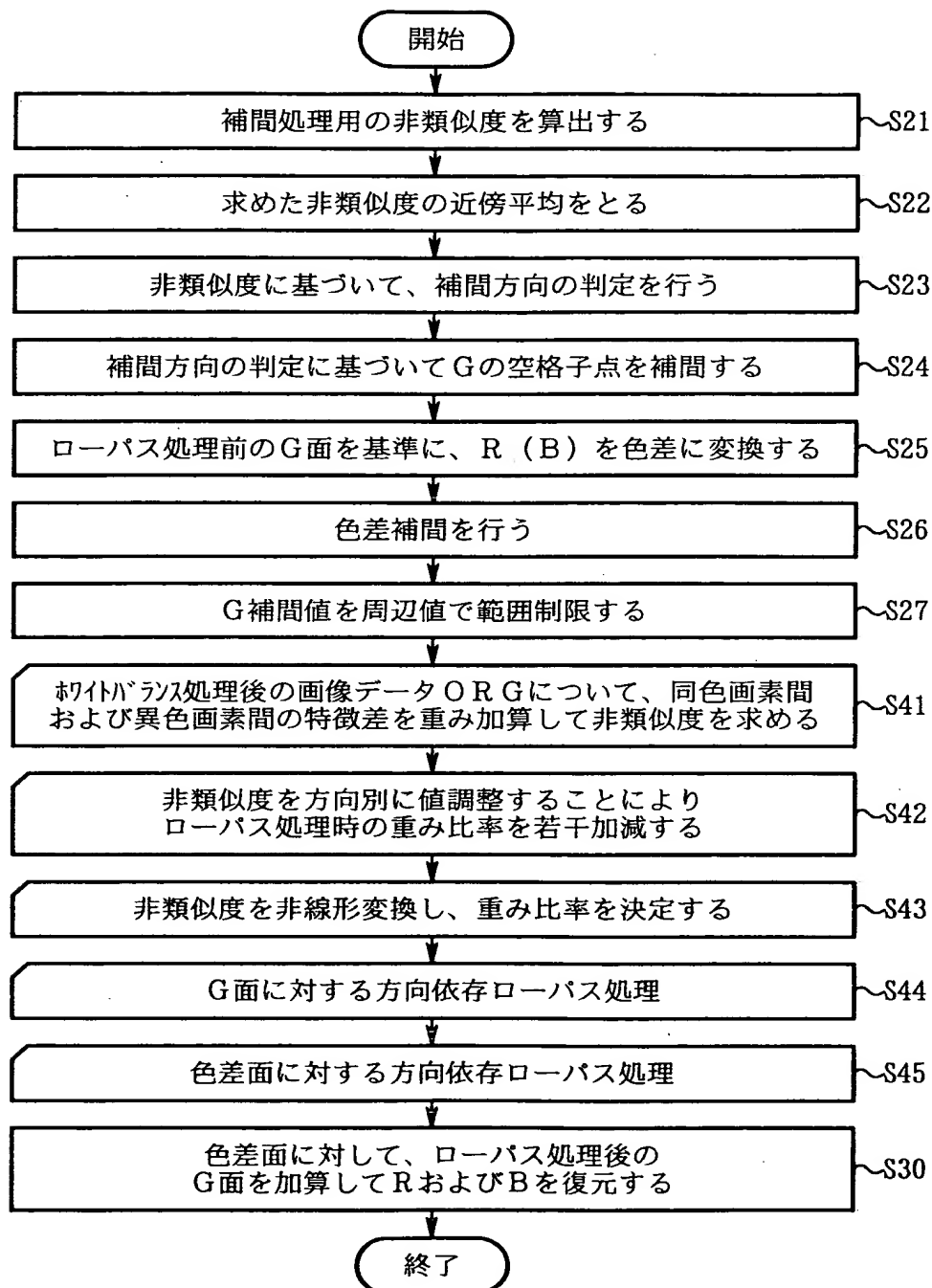
[illegible]

FIG. 8

